

Modelo de Robot Delivery en Matlab - Simulink

Por Alex Anrrango y Piedad Miranda

Requisitos para ejecutar el modelo

- Matlab versión R2022a
- Simulink
- Robotic System Toolbox
- Simscape Multibody Link
- Simscape Symmechanics

Inicialización

- Abrir la carpeta Modelo Manual
- Ejecutar el archivo Data.m
- Abrir y ejecutar el archivo PruebaSS.slx